

引用例의 写し

특2001-0031222

(19) 대한민국특허청(KR)
(12) 공개특허공보(A)(51) Int. Cl.⁹
HDAN 7/26(11) 공개번호 특2001-0031222
(43) 공개일자 2001년04월16일

(21) 출원번호	10-2000-7004175
(22) 출원일자	2000년04월19일
번역문제출원일자	2000년04월19일
(86) 국제출원번호	PCT/GB 98/03553
(86) 국제출원출원일자	1998년11월27일
(81) 지정국	AP ARIPO특허 : 케냐 레소토 말라위 수단 스와질랜드 우간다 EA 유라시아특허 : 아르메니아 아제르바이잔 벨라루스 키르기즈 카자흐스탄 푸도바 러시아 타지키스탄 투르크메니스탄 EP 유럽특허 : 오스트리아 벨기에 스위스 리히텐슈타인 독일 덴마크 스페인 프랑스 영국 그리스 아일랜드 이탈리아 룩셈부르크 모나코 네덜란드 포르투갈 스웨덴 핀란드 OA OAPI특허 : 부르키나파소 베냉 중앙아프리카 콩고 코트디브와르 카메룬 가봉 기네 말리 모리타니 니제르 세네갈 차드 토고 국내특허 : 알바니아 아르메니아 오스트리아 오스트레일리아 아제르바이잔 보스니아-헤르체고비나 바베이도스 브라질 벨라루스 캐나다 스위스 중국 쿠바 체코 독일 덴마크 에스토니아 스페인 핀란드 영국 그루지야 헝가리 이스라엘 아일란드 일본 케냐 키르기즈 북한 대한민국 카자흐스탄 세인트루시아 스리랑카 라이베리아 레소토 리투아니아 룩셈부르크 라트비아 푸드바 마다가스카르 마케도니아 몽고 말라위 멕시코 노르웨이 뉴질랜드 슬로베니아 슬로바키아 타지키스탄 투르크메니스탄 터키 트리니다드트리니다드 투바고 우크라이나 우간다 미국 우즈베키스탄 베트남 틀란드 포르투갈 루마니아 러시아 수단 스웨덴 싱가포르 가나 갈비아 크로아티아 인도네시아 그러나다 시에라리온 유고슬라비아 짐바브웨
(30) 우선권주장	9709575.5 1997년11월27일 EP(EP)
(71) 출원인	브리티ッシュ 텔리커뮤니케이션즈 파블릭 리미티드 컴퍼니 내쉬 로저 월리엄 영국 런던(우편번호 미시1에이 7에이제이) 뉴게이트 스트리트 81
(72) 발명자	닐슨마이클어링 영국서포크(우편번호:아이피51비와이)ips 위치러시미어에스티. 앤드류, 러버넘 가든5 캔버리모하메드
(74) 대리인	영국에섹스(우편번호: 시오34큐큐)럴체스터크롭스로즈14 김명선, 미동기

실사점구 : 없음

(54) 트랜스코딩 방법 및 장치

요약

본 발명은 트랜스코더에 관한 것으로, 상기 트랜스코더는 운동 보상을 이용하는 제 1 코딩구성에 따라 코딩되고, 코딩된 데이터 및 운동 보상정보를 전달하는 수신된 비디오신호를 디코딩하는 디코더 및 운동 보상을 이용하는 제 2 코딩구성에 따라 디코더의 출력을 인코딩하는 인코더를 가지고, 수신된 신호내에서 비디오신호의 적어도 하나의 다른 프레임을 수반하는 벡터를 이용하여 상기 비디오 신호의 현재 프레임을 위한 추정된 모션 벡터를 생성하며, 이를은 인코더에 의해 적절적으로 사용되거나, 또는 운동 추정을 위한 탐색영역을 한정하기 위해 사용될 수도 있는 것을 특징으로 한다.

기호

도3

명세서

본 발명은 비디오신호를 제 1 포맷에서 제 2 포맷으로 트랜스코딩하는 방법 및 장치에 관한 것이다.

비디오신호의 압축을 위한 많은 방법들이 알려져 있다. 등보통신 품질 텔레비전은 디지털 형태로 전송되

는 경우 100 Mbit/s 이상을 요구하고, 이는 전송에 비용이 많이 들며, 고대역 쪽의 링크를 요구한다. 공지된 알축 코딩 방법이 사용될 수도 있고, 이것은 인코딩되는 비디오신호에서 고도의 공간적 및/또는 시간적 용량도를 이용한다. 그래서, 사운드를 포함하는 영상전화 풀질 화상이 단일 전화 채널에 상당하여, 최소 64 kilobits/sec까지만 압축될 수 있는 반면, 예를 들어 영상회의 응용에서, 최소 초당 몇백 텔로비트의 비트 전송속도까지의 압축이 가능하다.

하나의 공지된 압축방법은 한 프레임내 화상 요소(화소)가 동일한 프레임(공간적 예측) 또는 다른 프레임(시간적 예측)내 미운하는 화소와 관련되고, 따라서 화소값이 전송되는 화소에 관한 전체 정보 대신 수신 기에서 예측될 수도 있다는 가정을 이용하는 예측 코딩이다. 그러한 가정으로부터 발생하는 예측 오류만 전송할 필요가 있다. 예를 들어, 한 프레임의 제 1 화소는 그 화소와 그 앞의 화소 사이의 차이로서 전송되는 각각의 연속 화소와 함께 정확하게 전송될 수도 있다.

전송될 필요가 있는 정보의 양을 더 감소시키기 위해서, 화상이 화소의 블럭으로 나누어지고 현재 프레임의 각각의 블럭이 앞 또는 뒤 프레임에 볼 수도 있는 기준 프레임의 대응 블럭과 비교되고 그 블럭의 이동된 위치와 비교되며, 상기 블럭과 가장 유사한 기준 프레임의 영역이 식별되는 운동-보상으로 알려진 방법이 사용될 수도 있다. 식별된 영역과 해당 블럭 사이의 위치의 벡터의 차는 모션 벡터라고 불리고, 기준 프레임의 식별된 영역을 현재 프레임내 관련 블럭의 위치로 이동시키기 위해 사용된다. 모션 벡터는 현재 프레임의 블럭 대부분 또는 모두에 대해 생성되고, 기준 프레임(들)으로부터 예측된 프레임을 유도하기 위해 사용된다. 현재 프레임과 예측 프레임간의 차이는 평균적으로 현재 프레임과 기준 프레임간의 차보다 작고, 더 적은 데이터를 이용하여 인코딩될 수 있다. 따라서 이미 저장된 기준 프레임을 가진 디코더는 차이값 및 모션 벡터를 이용하여 현재 프레임을 재생할 수 있다. 상기한 코딩방법중의 어떤 방법을 분리하여 또는 결합하여 신호가 코딩될 수도 있다.

제 1 코딩구성에 따라 인코딩된 신호를 수신하고 제 2 코딩구성에 따라 인코딩된 데이터스트림을 출력하는 트랜스코더를 채용하는 것이 바람직한 경우의 환경이 있다. 만일 제 2 코딩구성에 따라 출력하는 디코더를 가지고 있다면, 그러한 트랜스코더는 최초 인코더 또는 최종 디코더를 수정하지 않고서 제 1 코딩구성에 따라 인코딩된 신호를 디코딩하게 한다.

공지된 트랜스코더는 일반적으로 새로운 데이터스트림을 출력하기 위해 제 1 코딩구성에 따라 인코딩된 신호를 제 2 코딩구성에 따라 인코딩되는 압축되지 않은 신호로 디코딩한다. 따라서, 전체 디코딩 동작은 최초 비디오신호를 재구성하도록 처리되고, 이러한 비디오신호는 제 2 코딩구성에 따라 새로운 코딩된 데이터스트림을 제공하기 위해 인코딩된다. 운동보상과 관련된 코딩방법에서, 제 2 코딩구성에 따라 인코딩된 신호를 위해 새로운 모션 벡터가 생성되고, 이것은 종래의 트랜스코더의 처리시간의 큰 비율을 차지한다. 트랜스코더는 일반적으로 전송경로내에 존재하지 않는 것으로 가정된다. 즉 H.261 표준에 따라 인코딩된 비디오신호가 H.261 표준에 따라 디코더에 의해 수신될 것으로 가정된다: 전송경로내로의 트랜스코더의 도입은 지역이 수용되지 않을 수도 있는 경로내에 지역을 도입할 것이다.

국제특허출원 제905/29561호는 운동보상을 이용하는 제 1 코딩구성에 따라 인코딩된 신호를 수신하고, 또한 운동보상을 이용하는 제 2 코딩구성에 따라 인코딩된 신호를 출력하는 트랜스코더를 설명하며, 상기 모션 벡터는 수신된 비디오로부터 추출되고, 출력신호로 전송된다. 따라서, 제 2 코딩구성에 대한 모션 벡터를 다시 계산할 필요가 없다. 그러나, 이러한 구성은 수신된 신호가 제 2 코딩구성에서의 사용에 적절한 모션 벡터를 포함하는 것을 전제로 한다.

본 발명에 따르면, 제 1 코딩구성에 따라 코딩된 수신 비디오신호를 디코딩하기 위한 디코더, 및 제 2 코딩구성에 따라 신호를 다시 인코딩하기 위한 인코더로 이루어지고, 상기 코딩구성들은 적어도 일부 프레임들이 제 1 코딩구성에서와 같이 제 2 코딩구성에서 동일하지 않은 기준 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 예측 코딩을 이용하여 코딩되도록 하는 트랜스코더가 제공되며, 상기 트랜스코더는 비디오신호의 현재 프레임을 위한 추정된 모션 벡터를 생성하는 모션 벡터 처리수단(32)을 포함하고, 상기 모션 벡터 처리수단은 현재 프레임을 위한 벡터를 처리할 때, 수신된 신호내에서 상기 비디오신호의 적어도 하나의 다른 모션 벡터를 포함하는 것을 수신하도록 연결된다.

또다른 측면에서, 본 발명은 운동 보상을 이용하는 제 1 코딩구성에 따라 코딩되고, 코딩된 데이터 및 운동보상정보로 이루어지는 수신 비디오신호를 디코딩하기 위한 디코더, 및 운동 보상을 이용하는 제 2 코딩구성에 따라 디코더의 출력을 인코딩하기 위한 인코더로 이루어지고, 상기 인코더는 운동 보상정보를 생성하기 위한 운동 추정수단(31)을 포함하며, 운동 추정수단은 수신된 신호로부터 얻어진 운동 보상정보를 수신하고 수신된 운동 보상정보에 중심을 둔 탐색영역내에서 운동 추정을 처리하도록 배치되는 트랜스코더를 제공하고, 적어도 일본 프레임이 제 1 코딩구성에서와 같이 제 2 코딩구성에서 동일하지 않은 기준 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 예측 코딩을 이용하여 코딩되는 경우에 사용하기 위해서, 상기 트랜스코더는 비디오신호의 현재 프레임을 위한 추정된 모션 벡터를 생성하는 모션 벡터 처리수단(32)을 포함하고, 상기 모션 벡터 처리수단은 현재 프레임을 위한 벡터를 처리할 때, 수신된 신호내에서 (32)를 처리하는 단계를 구비하고, 상기 처리단계는 현재 프레임을 위한 벡터를 처리할 때, 수신된 신호내에서 상기 비디오신호의 적어도 하나의 다른 프레임을 수신하는 벡터를 수신하도록 연결되며, 운동 추정수단(31)은 상기 추정값을 수신하도록 연결된다.

추가적인 측면에서, 본 발명은 제 1 코딩구성에 따라 코딩된 수신 비디오신호를 제 2 코딩구성에 따른 신호로 트랜스코딩하는 방법을 제공하고, 상기 코딩구성을은 적어도 일부 프레임이 제 1 코딩구성에서와 같이 제 2 코딩구성에서 동일하지 않은 기준 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 예측 코딩을 이용하여 코딩되도록 하며, 비디오신호의 현재 프레임을 위한 추정된 모션 벡터를 생성하는 모션 벡터 처리수단(32)을 포함하고, 상기 모션 벡터 처리수단은 현재 프레임을 위한 벡터를 처리할 때, 수신된 신호내에서 상기 비디오신호의 적어도 하나의 다른 프레임을 수신하는 벡터에 반응한다.

본 발명의 또다른 측면에서, 코딩된 데이터 및 운동 보상정보로 이루어지는, 운동 보상을 이용하는 제 1 코딩구성에 따라 인코딩된 수신 신호를 디코딩하는 단계, 및 운동 보상을 이용하는 제 2 코딩구성에 따라 상기 디코딩된 출력을 인코딩하는 단계로 이루어지고, 상기 인코딩 단계는 수신된 신호로부터 얻어진 운동 보상정보에 중심을 둔 탐색영역내에서 운동 추정을 처리함으로써 운동 보상정보를 생성하는 단계를 포함하는, 2차원 어레이를 나타내는 수신 비디오신호를 트랜스코딩하는 방법이 제공되고, 적어도 일부

레임이 제 1 코딩구성에서와 같이 제 2 코딩구성에서 동일하지 않은 기준 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 예측 코딩을 이용하여 코딩되는 경우에 사용하기 위해서, 비디오신호의 현재 프레임을 위한 추정된 모션 벡터를 생성하기 위한 모션 벡터 처리단계를 포함하고, 상기 처리단계는 현재 프레임을 위한 벡터를 처리할 때, 수신된 신호내에서 상기 비디오신호의 적어도 하나의 다른 프레임을 수반하는 벡터에 반응하여, 운동 추정단계는 상기 추정값에 의해 결정된 위치에 중심을 둔 텁색영역내에서 추정을 수행하는 것을 지원한다.

다른 적절한 본 발명의 특면이 첨부된 청구의 범위에 설명되어 있다.

지금부터 첨부한 도면을 참조하여 예의 방법으로 본 발명을 설명하도록 한다.

도 1은 광지된 트랜스코더를 나타내는 도면,

도 2a-2d는 MPEG 및 H.261 코딩표준에 따른 비디오신호에 대한 캡처(capture), 코딩, 및 디스플레이 순서를 나타내는 도면,

도 3은 본 발명에 따른 트랜스코더의 제 2 실시예를 나타내는 도면, 및

도 4는 프레임 기억장치의 일부를 나타내고 모션 벡터 생성을 설명하는 도면이다.

제 1 포맷에 따라 인코딩된 신호를 제 2 포맷에 따라 인코딩된 신호로 변환하기 위해 트랜스코더가 사용된다. 도 1은 H.261 표준에 따라 특정 비트속도(예를 들어 64k bit/s)에서 코딩된 비디오신호를 H.261 표준에 따라 낮은 속도(예를 들어, 32k bit/s)에서 코딩된 비디오신호로 변환하도록 배치된 광지된 형태의 트랜스코더를 나타내고 있다. 명확하게, 트랜스코더는 일반적으로 신호를 다른 포맷으로부터, 그리고 다른 포맷으로 변환하도록 배치될 수도 있다.

도 1에 도시된 트랜스코더의 디코더 부분은 H.261 표준에 따라 입력 코딩된 데이터스트림을 수신하고, 알 출된 비디오데이터 및 모션 벡터의 그 구성부분으로 데이터스트림을 디멀티플렉서(1)하고, 구비된다. 그리고 압축된 비디오데이터는 VLD(variable length decoder)(2)에 의해 디코딩되고, DCT(discrete cosine transform) 계수값을 출력하는 역정량기(inverse quantiser)(4)로 통과한다. DCT 계수는 화소 영역내에 비디오신호를 생성하기 위해 DCT(inverse discrete cosine transform) 장치(6)에 의해 화소영역으로 변형된다. 이러한 신호는 가산기(10)에 의해 (만일 있다면) 프레임 기억장치(8)에 저 장된 미전 프레임에 부가되고, 결과적인 예측 프레임은 프레임 기억장치(8)에 저장된다. 제 1 프레임을 수신하는 즉시, 비압축 프레임은 프레임 기억장치(8)에 저장된다. 즉 가산기(10)로의 제 2 입력은 0이 된다. 다음의 프레임에서, 디코딩된 데이터는 예측 오차를 나타내고, 가산기(10)에 의해 프레임 기억장치(8)의 내용에 부가된다. 그러나, 프레임 기억장치 출력은 디멀티플렉서(1)로부터의 모션 벡터에 의해 제어된 운동 보상기(11)에 의해 운동-보상된다.

디코더부에 의한 프레임 출력은 인코더부의 감산기(12)로 출력되고, 상기 인코더부의 감산기는 인코더부의 프레임 기억장치(14)의 출력을 입력으로서 수신하며, 상기 인코더부의 프레임 기억장치는 인코딩 루프의 이전 인코딩된 프레임의 디코딩 버전을 저장한다. 프레임 기억장치(14)의 내용이 감산기(12)로 입력되며, 감산기(12)는 미전 인코딩된 데이터스트림을 버퍼링하여, 전송매체에 의해 요구된 비트속도로 출력된다. 이러한 출력은 일정한 비트속도 또는 가변속도를 가질 수 있다. 프레임 기억장치(14)의 내용상 균형에서 프레임 기억장치(14)를 텁색하는 운동 추정기(24)의 제어하에서, 프레임 기억장치(14)의 내용상에서 운동 보상장치(15)에 의해 운동 보상이 처리된다. 텁력 위치와 삭별된 영역 사이의 벡터 오프셋은 운동 보상장치(15)를 제어하기 위한 모션 벡터를 형성한다.

감산기(12)의 출력은 전송을 위해 코더(26)에 의해 코딩된 가변길이 및 정량기(18)에 의해 양자화된 DCT(discrete cosine transform) 장치(16)에 의해 이산 코시안 변환계수로 변환된다. 운동 추정기(24)에 의해 계산된 모션 벡터는 멀티플렉서(27)에 의해 데이터스트림으로 멀티플렉스된다. 버퍼(28)는 멀티플렉서(27)에 의해 출력된 인코딩된 데이터스트림을 버퍼링하여, 전송매체에 의해 요구된 비트속도로 출력된다. 이러한 출력은 일정한 비트속도 또는 가변속도를 가질 수 있다. 프레임 기억장치(14)의 내용은 제 1 프레임에 의해 프레임 기억장치(14)의 운동-보상된 내용에 부가된다.

상당한 양의 처리력을 수반하는 트랜스코더의 한 특면은 운동 추정기(24)의 동작이다: 따라서 8×8 블럭에 대한 모션 벡터 추정은 일반적으로 심지어 ± 8 경우에서 일부 289 계산을 포함하는, 블럭 주위의 양방향으로 ± 8 또는 ± 16 화소의 텁색영역내에서 처리된다. 따라서, 입력 신호내에 이미 존재하는 모션 벡터의 일부 방향에서 사용함으로써 이것을 간단하게 하기 위한 노력이 이루어졌다. 따라서, 본 출원인의 국제 특허출원 제P095/29561호에서는, 도 1의 트랜스코더와 유사한 트랜스코더를 설명하고 있지만, 멀티플렉서(27) 및 운동 보상장치(15)로 입력 모션 벡터를 공급함으로써, 바로 또는 - 입력 비디오신호와 출력 비디오신호의 화소 해상도가 다른 경우에 - 적절한 인수에 의한 스케일링후, 운동 보상장치(24)를 제거할 것을 제안한다.

또다른 접근이 미국특허 제5,600,646호에서 제안되었다. 탐색을 위한 "시드(seed)"로 사용되는 입력 모션 벡터가 제안되었다: 디코더로부터 대용 벡터에 의해 주어진 위치에서 탐색을 시작함으로써, 훨씬 더 작은 탐색영역이 충분한 것으로 밝혀졌다. 상기 미국특허에서, ± 1 화소의 탐색영역이 유용한 결과를 제공한다는 것을 발견했지만, ± 3 화소의 탐색 범위가 제안된다.

H.261 표준에서 사용된 인터-프레임 차동 코딩 방법은 각각의 예측 코딩 프로세스가 찰조적으로 미전 프레임에 기초하는 경우에서 수월하다. 그러나, 광지된 코딩 시스템 전부가 그러한 것은 아니다 - 후술되는 MPEG 표준이 하나의 예이다. 본 발명은 적어도 일부 프레임이 다른 표준에서 그러한 것처럼 하나의 표준에서 동일하지 않은 기준 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 예측 코딩을 이용하여 코딩되는 경우 2개 코딩 표준 사이에서 트랜스코더가 동작하는 상황에서 입력 모션 벡터를 이용하는 것을 목적으로 한다. 이제 설명될 트랜스코더는 하나의 그러한 상황, 즉 MPEG 코딩된 신호에서 H.261 코딩된 신호로의 변환에서 사용하기 위해 설계된다.

첫째, MPEG 신호의 포맷을 설명한다. 본 명세서에서 "조기(earlier)", "만기(later)", "미전

(preceding), “이후(next)”와 같은 표현을 사용하는 경우, 이것은 (그렇지 않다면 명백하게 기술되지 않는 경우) 프레임이 코딩되거나 전송되는 실제 순서에 상관없이, (카메라에 의해 촬영되거나 또는 디스플레이 모니터에 보여지는 것과 같은) 캡처 및 디스플레이 순서로, 프레임의 순서를 언급하는 것이라는 것에 주의해야 한다. MPEG에서, 프레임들은 3가지 별개의 방법으로 코딩되어, 3가지 다른 타입의 코딩된 프레임을 만들어낸다. 인트라-프레임, 또는 I-프레임은 임의의 다른 프레임에 대한 참조로 코딩되지 않는(즉, 인터-프레임 차등 코딩을 전혀 이용하지 않는다). 예측된 프레임(P-프레임)은 초기 프레임과 관련된 운동-보상된 인터-프레임 차등 코딩에 의해 코딩된다. 이러한 초기 프레임은 I-프레임 또는 P-프레임을 통해 보상된 운동-보상된 인터-프레임 차등 코딩에 의해 코딩된다. 이러한 초기 프레임은 양방향 어느 한쪽이 되어야 하고, 일반적으로 바로 이전 프레임이 되지 않는다. 제 3 타입의 프레임은 양방향 프레임(B-프레임)이다. 하나 이상의 B-프레임은 I-프레임 또는 P-프레임과 다음 I-프레임 또는 P-프레임 사이에서 발생할 수도 있다. 실제 갯수는 표준에 의해 제한되지 않지만, 실제는 항상 2개가 있다. 설명을 위해, 한 그룹의 화상으로서 I-프레임으로 시작하고 끝나지만 중간에는 I-프레임을 포함하지 않는 동일한 시퀀스를 이용하고; 화상의 서브그룹(이러한 용어는 네리 알려진 표준에서 사용되는 것과 빙드시 프레임 시퀀스를 이용하고; 화상의 서브그룹(이러한 용어는 네리 알려진 표준에서 사용되는 것과 빙드시 프레임 시퀀스를 이용하고) 상기 용어를 이용하면 I-프레임이 2개 그룹의 화상에 속하고, I-프레임 또는 P-프레임이 2개 서브그룹의 화상에 속하는 것에 주의한다. 그것은 한 그룹의 화상이 하나 이상의 서브그룹의 화상을 포함하는 결과로서 발생한다. 실제, 4가지 타입의 서브그룹: IBBI, IBBP, PBBI, 및 PBBPOI 있다.

B-프레임내 각각의 블럭은 4가지 방법중의 하나로 코딩된다:

- 자신이 B-프레임이 아닌 가장 최근의 과거 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 차등 코딩에 의해(전진 예측을 위한 모션 벡터가 전송될 수도 있다);
- 자신이 B-프레임이 아닌 미래 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 차등 코딩에 의해(후진 예측을 위한 모션 벡터가 전송될 수도 있다);
- 보간법에 의해: 차등 코딩의 목적을 위한 블럭의 예측은 자신이 B-프레임이 아닌 미래 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 예측과 자신이 B-프레임이 아닌 가장 최근의 과거 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 예측 사이의 보간법에 의해 형성된다(전진 예측을 위한 모션 벡터와 후진 예측을 위한 모션 벡터가 전송될 수도 있다);
- 인터-프레임 예측 코딩없이(“인트라-블럭”)

최상의 예측 및 가장 경제적인 코딩을 제공하는 것에 따라 이용하기 위해 코더가 (a), (b), (c)에서 결정한다. 인트라-블럭(d)은 만일 코더가 다른 옵션중의 아무것도 유용한 예측을 제공하지 않는다는 것을 발견하는 경우 사용된다. 실제로 대개 이러한 일이 발생하지 않는다. 또한 이러한 결정이 블럭 × 블럭 기반으로 이루어져, 주어진 B-프레임이 대개 이를 4가지 방법중의 하나 이상의 사용을 수반할 것이라는 것에 주의한다.

B-프레임에 대해서 후진 예측이 사용되기 때문에, 변하지 않는 서브그룹의 순서이지만, 캡처 및 디스플레이 순서와 다른 순서로 서브그룹내 프레임을 코딩(및 디코딩)할 필요가 있다. 따라서, IBBP 서브그룹에서, I-프레임이 먼저 코딩되고, 다음에 P-프레임이, 그리고 B-프레임이 코딩된다. 이것이 디코딩의 순서가 되기 때문에, 이러한 순서로 프레임이 전송된다(이것은 실제로는 필요하지 않지만 지연을 최소화 시킨다).

도 2a는 0 내지 9로 번호매겨진, 캡처 및 디스플레이 순서로, 비디오신호의 10프레임을 나타내고 있다. 도 2b는 사용될 코딩 타입을 표시하기 위해 문자 I, P, 또는 B로 참조인용되고, 다음에 동일한 번호가 나온다. 그리고 프레임이 MPEG 코더 또는 디코더에 의해 처리되는 순서를 표시하는 아래첨자가 나오는 이를 오며, 그리고 프레임이 MPEG 코더 또는 디코더에 의해 처리되는 순서를 표시하는 아래첨자가 나오는 이를 동일한 프레임을 나타낸다. 이러한 기재에서, 상기 프레임들은 10, B1등으로 언급될 것이고, 이해를 돋는 경우에만 아래첨자가 부가될 것이다. 상기 모션은 또한 모션 벡터를 화살표에 의해 도식적으로 나타내고 있고, 화살죽은 기준 프레임을 가리키고 있다. 전진 모션 벡터는 F1, J로 기록되고, 이내 제 1 인덱스는 상기 벡터가 속한 프레임을 표시하고, 제 2 인덱스는 기준 프레임을 식별한다; 따라서, F4, 3은 기준 프레임으로서 프레임(P3)과 관련하여 프레임(B4)에 대한 벡터가 된다. 후진 벡터는 R-로 표시되고, 준 프레임으로서 프레임(P3)과 관련하여 프레임(B4)에 대한 벡터가 된다.

도 3은 ISO/IEC 표준 11172-2(일반적으로 MPEG1로 알려짐)에 따라 인코딩된 신호를 수신하고, H.261에 따라 인코딩된 신호를 출력하도록 배치된 본 발명의 한 실시예에 따른 트랜스코더를 나타낸다.

상기 트랜스코더는 도 1의 트랜스코더와 유사한 구조를 가지고, 실질적으로 동일한 기능을 가진 구성요소들은 동일한 참조번호를 이용하여 표시된다. 디코딩부는 할록 1 내지 11에 수신 순서대로 - 죽, 도 2c에 도시된 순서대로 - 디코딩된 프레임을 수신하는 프레임 재발주장치(30)를 더하여 형성되고, 디스플레이 및 캡처 순서대로 - 죽, 도 2a에 도시된 비슷한 같은 - 층 블럭한다(요구된 순서로 프레임을 판독 및 기록하기 위해 2개 프레임 기억장치 및 판독-기록회로를 포함한다). 이것은 (후술될 이유로) 상기 프레임들이 일 반적인 경우보다 더 길게 지연되는 경우를 제외하고 슬래비의 MPEG 디코더가 된다. 이러한 이유로, 상기 재발주장치(30)는 I-프레임 지연(35)위에 오게 된다. 재발주장치로부터의 출력(“OUT”) 및 트랜스코더로의 입력 프레임(“IN”)의 타이밍이 다음의 표에 도시되어 있다:

IN	0	3	1	2	6	4	5	9	7	8	etc		
OUT			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	

다시 말해서, 화상 재발주장치(52)는 프레임 0, 3, 1을 수신하고; 프레임 0을 출력하며; 다음 디코딩된 프레임 2를 저장하고; 프레임 1을 출력하며; 디코딩된 프레임 6을 저장하고; 프레임 2를 출력하며; 디코딩된 프레임 4를 저장하는 식이다. 명확하게, 만일 그 이상의 P와 B프레임이 각각의 I-프레임 사이에서 발생하는 경우, 화상 재발주장치(52)는 데미터의 그 이상의 프레임을 저장하도록 배치될 필요가 있을 것

이다.

인코더에서, 황록 12 내지 28을 운동 추정장치(24)가 운동 추정장치(31)로 교체되는 것을 제외하고 도 1에서의 인코더와 같이 H.261 인코더를 형성한다.

도 3의 나머지부분을 설명하기에 앞서, 인코더가 제 1 프레임 이후 각각의 프레임이 기준으로서 바로 이전 프레임에 기초한 예측 프레임인 경우, 즉 도 2a에 도시된 시퀀스에서 도 2d에 도시된 바와 같은 시퀀스로 H.261 신호를 생성하도록 요구되고, 바로 이전 프레임의 모션 벡터와 관련하여 모션 벡터의 생성을 요구한다는 것을 판별한다. MPEG 신호에 의해 제공된 모션 벡터를 보면, 다음을 알 수 있다:

10. 및 16.는 그들이 기준 화상이기 때문에 벡터를 갖지 않을 것이다.

P9.은 16.와 관련된 벡터만을 포함할 수도 있다.

B4. 및 B5.은 P3.로부터의 전진 벡터를, 16.로부터의 후진 벡터를 포함할 수도 있다.

B7. 및 B8.는 16.로부터의 전진 벡터를, P9.로부터의 후진 벡터를 포함할 수도 있다.

그러한 MPEG신호가 H.261로 트랜스코딩되는 경우, 불연속적인 화상과 관련될 수도 있는 전진 및 후진 벡터의 세트는 하나의 화상으로부터 다음 화상까지 관련되는 한 세트의 전진 벡터로 변환되어야 한다. 이러한 목적을 위해, 도 3에 도시된 바와 같은 실시예는 전진 및 후진 모션 벡터(MV₁)로부터 전진 모션 벡터(MV₂)를 유도하기 위한 모션 벡터 프로세서(32)를 포함한다.

앞에서 언급한 1-프레임 지역은 인코더가 일의의 특정한 프레임을 처리하게 되는 시각에 필요한 모든 벡터가 실제로 수신되었다는 것을 보장하도록 지원한다. 모션 벡터 프로세서(32)는 프로세서가 일의의 특정한 프레임에 대한 모션 벡터를 추정하게 되는 시각에 필요한 모든 벡터가 여전히 유효하다는 것을 보장하기 위해서 입력 신호의 5개 연속 프레임에 대한 모든 벡터를 포함하기에 충분히 큰 버퍼(33)보다 앞서게 된다.

프로세서(32)는 버퍼(33)의 내용을 검사하고, 각각의 프레임의 각각의 블럭에서 하나 이상의 벡터를 그로부터 추출하여, 필요한 경우 H.261 표준에 따른 고려하에서 프레임을 코딩할 때 사용하기 위한 적어도 하나의 추정된 모션 벡터를 형성하도록 수학적 연산을 수행하는 것을 지원하는 프로그램-제어된 처리장치이다. 사용될 수 있는 4가지 타입의 벡터 유도가 있다. 예전에 적절한 바로 이전 프레임(j-1)의 경력을 프레임(j)에서 삭감하는 전진 벡터를 획득하는 것이 목적이기 때문에, 유 효하다면 명백한 후보는 MPEG 프레임으로부터의 단일 스텝 전진 벡터(VFS)가 된다. 반면, 만일 MPEG 프레임이 n 프레임만큼 더 빠른 프레임(j-n)을 참조인용하는 전진 벡터를 전달한다면, 이러한 벡터는 프레임(n) 또는 사이에 있는 프레임(들)(j-1...j-n+1)을 위해 사용가능한 벡터를 제공하기 위해 n으로 분할될 수 있다. 이것은 본 명세서에서 일반적으로 VFN 또는 특정값의 n에 대해 VF2, VF3등과 같이 기재된다.

제 2 타입의 유도에서는 만일 MPEG 신호가 프레임(j)과 관련하여 프레임(j-1 또는 j-n)에 대한 후진 벡터를 포함한다면, (필요한 경우 n으로 분할됨) 이것의 음수는 원하는 벡터의 공정한 추정 VRS(또는 VRN)가 된다는 것을 주의해야 한다.

셋째, 전진 차동 벡터(VRD)를 얻기 위해 2개 전진 벡터사이의 차이를 고려할 수도 있다: 그리고, 넷째, 2개 후진 벡터(VRD) 사이의 차이의 음수를 고려할 수도 있다.

예를 들어 프레임 B7. = F9,6 + R7,9에 대한 혼합된 벡터(VMX) 또한 유용할 수도 있지만, 본 발명의 설명에 포함되지 않는다.

도 2b에 도시된 벡터중 어떤 것도 화상의 특정 서브그룹내에서 발생하도록 실제로 보증되지 않기 때문에, (VFS(j-1)등으로 기재된) 근방 프레임에 대해 유도된 벡터를 이용할 확률을 포함할 수도 있다. 이것은 유도되지 않은 벡터가 유효할 확률이 매우 낮다는 것을 의미한다: 그러나, 이것이 발생한다면(그리고, 그것을 해당 블럭 또는 그(이후) 기준 프레임내 대용 블럭이 인트라-블럭으로서 코딩된 경우에만 발생할 것이다), 그 블럭은 출력되는 H.261 신호내 인트라-블럭으로서 코딩될 수 있다. 이를 확률의 대부분은 블럭(16, B7, B8, P9)에 대해 후술된 표에 설명되어 있다.

프레임	VFS/VFN	VRS/VRN	VFD	VRD
16.	1)VFS(j+1)=F7,6 4)VF2(j-1)=½F5,3 6)VFS(j-2)=F4,3 9)VFS(j+3)=½F9,6	2)VRS(j-1)=-R5,6 7)VR2(j-2)=-½R4,6 8)VR2(j+1)=-½7,9	3)VFD(j-1)=F5,3-F4,3	5)VRD(j-1)=-(R4,6-R5,6)
B7.	1)VFS=F7,6 3)VF2(j+1)=½F8,6 7)VF3(j+2)=½F9,6	2)VR2=-½R7,9 4)VRS(j+1)=-R8,9 9)VRS(j-2)=-R5,6	5)VFD(j+1)=F8,6-F7,6 8)VFD(j+2)=F9,6-F8,6	6)VRD(j+1)=-(R7,9-R8,9)
B8.	1)VFS=½F8,6 2)VFS(j-1)=F7,6 6)VFS(j+1)=½F9,6	7)VR2(j-1)=-½R7,9 3)VRS=-R8,9	4)VFD=F8,6-F7,6 8)VFD(j+1)=F9,6-F8,6	5)VRD=-(R7,9-R8,9)

P9, 5)VF3=1/2F9,6 6)VF2(J-1)=1/2F8,6 7)VFS(J-2)=F7,6 8)VFS(J+1)=F10,9 11)VF3(J+3)=1/2F12,9	1)VRS(J-1)=-R8,9 9)VR2(J-2)=-1/2R7,9 10)VR2(J+1)=-1/2R10,12	2)VFD=F9,6-F8,6 3)VFD(J-1)=F8,6-F7,6	4)VFD(J-1)=-(R7,9-R8,9)
---	---	---	-------------------------

이들의 일부를 좀더 충분하게 설명하기 위해서:

B7_o에서, 단일 전진 벡터(VFS)는 단순하게 16_o로부터의 그 전진 벡터(F7,6)가 된다. 그 스케일링된 후진 벡터는 P9_o로부터의 그 후진 벡터(R7,9)의 -1/2이 된다. 전진 차동벡터 및 후진 차동벡터는 없다.

B8_o에서, 스케일링된 전진 벡터는 16_o로부터의 그 전진 벡터(F8,6)의 절반이 된다. 그 스케일링된 후진 벡터는 음의 그 P9_o로부터의 후진 벡터가 된다. 후진 차동벡터는 그 자신의 후진 벡터와 B7_o의 벡터 사이의 차이가 된다. 그 전진 차동벡터는 그 자신의 전진 벡터와 B7_o의 전진 벡터 사이의 차이가 된다.

P9_o에서, 스케일링된 전진 벡터는 16_o로부터의 그 전진 벡터의 1/2이 된다. 그 전진 차동벡터는 P9_o의 전진 벡터와 B8_o의 전진 벡터 사이의 차이가 된다. 스케일링된 후진 벡터와 후진 차동벡터는 없다.

16_o에서, 벡터는 없다: 이를 프레임에 대한 벡터는 근방 프레임들에 대한 벡터로부터 유도되어야 한다.

이러한 모션 벡터 유도를 위한 3가지 동작 가능 모드가 있다(임의의 주어진 버전의 장치가 미들증의 하나만을 이용한다고 가정한다):

(i) 계층적:

(ii) 평가(evaluation):

(iii) 상기 두 모드의 결합.

계층적인 방법에서, 프로세서(32)는 적절한 벡터 타입의 순서에 따라 동작한다. 이를은 프레임 타입에 종속적이고, 상기 표에서 번호가 매겨져 나타나서, 16에서, 계층구조는: VFS(J+1), VRS(J-1), VFD(J-1), VF2(J-1), VRD(J-1), VFS(J-2), VR2(J-2), VR2(J+1), 및 VF3(J+3)이 된다.

따라서 16에서, 프로세서는 베퍼로부터 VFS(J+1)가 유효할 경우 그것을 판독한다. 그렇지 않다면, VRS(J-1)를 판독한다. 만일 이것이 유효하지 않다면, VFD(J-1)를 계산하기 위해 필요한 2개 벡터를 판독하고, 유도된 벡터를 형성하기 위해 그들을 감산한다. 그러한 방식으로 수행된다.

평가 방법에서, 프로세서는 현재 블럭을 위해 유효한 후보 벡터를 모두 계산하고, (이러한 옵션이 사용되는 경우, 후술된 바와 같은 탐색) 각각의 벡터를 위해 그 벡터를 이용하여 예측된 블럭을 형성하고 예측된 블럭과 인코딩될 블럭 사이의 (절대 차이의 합과 같은) 메트릭(metric)을 계산함으로써 그들을 계산하는 모션 벡터 추정장치(31)로 그들을 전송한다. 선택될 벡터는 최저 메트릭을 제공하는 벡터가 된다.

결합된 방법은 평가될 벡터의 수가 상기 리스트에 의해 규정된 순서에서 고려되는, 제 1 소수(아마도 3)의 유효 벡터로 제한되는 것을 제외하고, 상기 평가 방법과 동일하다.

최적이 아니더라도 이러한 방법으로 적절적으로 얼마간 벡터를 이용하는 것이 가능하다: 사실, 만일 계층 방법을 이용하여 그렇게 하는 경우, 모션 벡터 추정장치(31)는 단지 판류-면결이 된다. 그러나, 벡터에 의해 절해진 위치주위의 작은 영역 주변을 탐색하기 위해 모션 벡터 추정장치(31)에 대한 오프셋을 정하기 위해 벡터를 이용하는 것이 적절하다. 따라서, 모션 벡터 추정장치(31)는 수신된 모션 벡터에 의해 결정된 위치인 탐색 영역에서 윤동 주장을 처리한다.

이것이 도 4에 설명되어 있고, 프레임 기억장치(14)의 일부를 나타내며, 각각의 사각형(20)은 화상요소(또는 화소)를 나타낸다. 일반적으로, 모션 벡터는 각각의 개별 화소보다는 화소 블럭을 위해 결정된다; 따라서 도 4는 4×4화소의 블럭(22)을 나타내고 있다. 종래의 트랜스코더에서, 예를 들어 095/29561에 설명된 바와 같이, 모션 벡터는 단순하게, 감산기(12)가 그 동작을 처리하기전에, 상기 블럭을 위한 수신된 모션 벡터(MV1)에 의해 결정된 프레임 기억장치내 영역이 된다는 간주하에 일반적으로 블럭에 대한 예측을 한다.

그러나 이러한 버전의 본 발명에 따른 트랜스코더에서, 추가적인 윤동 추정이 처리된다. 프로세서(32)로부터의 모션 벡터(MV1)는 현재 블럭과 관련된 모션 벡터에 의해 표시된 양만큼 고려하여 현재 블럭으로부터의 위치 오프셋 주변의 프레임 기억장치(14)내에서 탐색을 시작한다.

예를 들어, 현재 화상내 위치 A에서 (도 4의 쪽으로 도시된) 현재 블럭을 위해 수신된 모션 벡터(MV1)가 위치 A에서 이동선으로 도시된 위치 B로의 이동을 지정한다고 가정한다. 그러면 (쪽으로 표시된) 위치 B 주위의 탐색 영역(26)에서 추가 윤동 추정이 처리된다.

판례적으로, H.261 또는 MPEF 표준에 따르면, 블럭 주변의 ±8 또는 ±16 화소의 탐색 영역에 대해 윤동 추정이 처리된다. 전체 윤동 추정 탐색이 처리될 수도 있지만, (탐색 영역(26)에 의해 도시된) ±1 화소 영역내 엄격하게 제한된 탐색이 095/29561에 기재된 구성과 비교하여 상당히 개선된 결과를 제공하는 것으로 밝혀졌다. 그러한 제한된 탐색 영역은 제 2 코딩구성을 위해 모션 벡터를 결정하기 위해 요구된 계산의 수가 (8×8 블럭 및 ±8 화소의 탐색 영역에서) 289 계산에서 9 계산까지 감소한다는 것을 의미한다. 계산된 모션 벡터(MV2)는 상기 블럭을 위한 새로운 모션 벡터(MV3)를 형성하기 위해 모션 벡터(MV1)에 추가된다. 일단 새로운 모션 벡터(MV3)가 계산되면, 새로운 모션 벡터(MV3)에 중심을 둔 프레임 기억장

치(14)의 블럭은 감산기(12)로 출력되고, 모션 벡터(MV3)는 멀티플렉서(27)로 입력된다.

기재된 트랜스코더가 MPEG 신호를 H.261 신호로 트랜스코딩하기 위해 설계되었지만, 그 미론은 적어도 일부 프레임이 다른 표준에서와 같이 하나의 표준내에서 등일하지 않은 기준 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 예측코딩을 이용하여 코딩되는 것과 같은 다른 상황에도 적용가능하다. 예를 들어 도 3의 트랜스코더는 역변환을 위해 구성될 수 있다. 만일 도 2d에 도시된 H.261 프레임을 위한 모션 벡터가 F1,0, F2,1, F3,2 등으로 기재된다면, MPEG 신호를 구성하기 위해 요구된 모션 벡터의 추정 $F'_{i,j}$ 는 다음과 같이 구성될 수 있다:

$$F'7,6 = F7,6.$$

$$F'8,6 = F8,7 + F7,6$$

$$F'9,6 = F9,8 + F8,7 + F7,6$$

$$R'7,9 = -(F9,8 + F8,7)$$

$$R'8,9 = -F9,8.$$

하나 이상의 벡터가 입력 신호에서 부재하는 상황에서, 불연속 프레임 예측을 위한 벡터 추정은 입력 벡터를 승산함으로써 생성될 수도 있다. 예를 들어:

$$F'8,6 = 2*F8,7$$

$$F'8,6 = 2*F7,6$$

$$F'9,6 = 3*F9,8$$

$$F'9,6 = 3*F8,7$$

$$F'9,6 = 3*F7,6$$

$$F'7,9 = -2*F9,8$$

$$F'7,9 = -2*F8,7.$$

(57) 청구의 범위

청구항 1

제 1 코딩구성에 따라 코딩된 수신 비디오신호를 디코딩하기 위한 디코더, 및 제 2 코딩구성에 따라 신호를 다시 인코딩하기 위한 인코더로 이루어지고, 상기 코딩구성들은 적어도 일부 프레임들이 제 1 코딩구성에서와 같이 제 2 코딩구성에서 등일하지 않은 기준 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 예측 코딩을 이용하여 코딩되도록 하는 트랜스코더에 있어서,

상기 트랜스코더는 비디오신호의 현재 프레임을 위한 추정된 모션 벡터를 생성하는 모션 벡터 처리수단(32)을 포함하고, 상기 모션 벡터 처리수단은 현재 프레임을 위한 벡터를 처리할 때, 수신된 신호내에서 상기 비디오신호의 적어도 하나의 다른 프레임을 수반하는 벡터를 수신하도록 연결되는 것을 특징으로 하는 트랜스코더.

청구항 2

운동 보상을 이용하는 제 1 코딩구성에 따라 코딩되고, 코딩된 데이터 및 운동 보상정보로 이루어지는 수신 비디오신호를 디코딩하기 위한 디코더, 및 운동 보상을 이용하는 제 2 코딩구성에 따라 디코더의 출력을 인코딩하기 위한 인코더로 이루어지고, 상기 인코더는 운동 보상정보를 생성하기 위한 운동 추정수단(31)을 포함하며, 운동 추정수단은 수신된 신호로부터 얻어진 운동 보상정보를 수신하고 수신된 운동 상정보에 중심을 둔 텁색영역내에서 운동 추정을 처리하도록 배치되는 트랜스코더에 있어서,

적어도 일부 프레임이 제 1 코딩구성에서와 같이 제 2 코딩구성에서 등일하지 않은 기준 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 예측 코딩을 이용하여 코딩되는 경우에 사용하기 위해서, 트랜스코더는 비디오 신호의 현재 프레임을 위한 추정된 모션 벡터를 생성하는 모션 벡터 처리수단(32)을 포함하고, 상기 모션 벡터 처리수단은 현재 프레임을 위한 벡터를 처리할 때, 수신된 신호내에서 상기 비디오신호의 적어도 하나의 다른 프레임을 수반하는 벡터를 수신하도록 연결되며, 운동 추정수단(31)은 상기 추정값을 수신하도록 연결되는 것을 특징으로 하는 트랜스코더.

청구항 3

제 2 항에 있어서,

상기 신호는 화소 블럭으로 분할된 비디오 이미지를 표시하고, 운동 추정수단은 블럭 \times 블럭 기반으로 운동 추정을 처리하도록 배치되는 것을 특징으로 하는 트랜스코더.

청구항 4

제 1 항 내지 제 3 항 중 어느 한 항에 있어서,

다시 인코딩하기에 앞서 비디오신호를 지연시키기 위한 지연수단(35) 및 수신된 모션 벡터를 버퍼링하기 위한 버퍼(33)를 포함하는 것을 특징으로 하는 트랜스코더.

청구항 5

제 1 항 내지 제 4 항 중 어느 한 항에 있어서,

모션 벡터 처리수단에 의해 생성된 추정된 모션 벡터는 현재 프레임 이외의 수신된 신호의 프레임으로부터의 모션 벡터의 역이 되는 적어도 하나의 모션 벡터를 포함하는 것을 특징으로 하는 트랜스코더.

청구항 6

제 1 항 내지 제 5 항 중 어느 한 항에 있어서,

모션 벡터 처리수단에 의해 생성된 추정된 모션 벡터는 불연속 조기 프레임으로부터의 예측을 수반하는 수신 신호의 프레임으로부터 모션 벡터의 스케일링된 버전인 미전-프레임 예측을 위한 적어도 하나의 모션 벡터를 포함하는 것을 특징으로 하는 트랜스코더.

청구항 7

제 1 항 내지 제 6 항 중 어느 한 항에 있어서,

모션 벡터 처리수단에 의해 생성된 추정된 모션 벡터는 수신된 신호의 다수의 프레임으로부터의 모션 벡터의 수학적 결합인 적어도 하나의 모션 벡터를 포함하는 것을 특징으로 하는 트랜스코더.

청구항 8

제 1 항 내지 제 7 항 중 어느 한 항에 있어서,

모션 벡터 처리수단(32)은 소정 계층구조에 따라 다수의 가능한 추정된 모션 벡터 중 하나 이상을 생성하도록 동작가능한 것을 특징으로 하는 트랜스코더.

청구항 9

제 1 항 내지 제 8 항 중 어느 한 항에 있어서,

모션 벡터 처리수단(32)은 다수의 후보 추정 모션 벡터를 생성하도록 동작가능하고, 그 또는 하나의 운동 추정수단(31)은 후보 추정 모션 벡터를 추정하고, 소정 기준에 따라 하나를 선택하도록 동작가능한 것을 특징으로 하는 트랜스코더.

청구항 10

제 2 항 또는 제 2 항에 증속된 경우의 제 3 항 내지 제 9 항 중 어느 한 항에 있어서,

운동 추정수단(32)은 추정 모션 벡터에 중심을 둔 $(n \pm 1) \times (m \pm 1)$ 화소의 탐색영역내에서 운동 추정을 처리하도록 배치되는 것을 특징으로 하는 트랜스코더.

청구항 11

제 1 항 내지 제 10 항 중 어느 한 항에 있어서,

상기 2가지 코딩구성을 비디오신호의 프레임의 다른 순서의 전승을 채택하고, 상기 트랜스코더는 수신된 신호를 재배열하기 위한 재배열수단(30)을 포함하는 것을 특징으로 하는 트랜스코더.

청구항 12

제 1 코딩구성에 따라 코딩된 수신 비디오신호를 제 2 코딩구성에 따른 신호로 트랜스코딩하는 방법에서, 상기 코딩구성들은 적어도 일부 프레임이 제 1 코딩구성에서와 같이 제 2 코딩구성에서 동일하지 않은 기준 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 예측 코딩을 이용하여 코딩되도록 하는 상기 트랜스코딩 방법에 있어서,

비디오신호의 현재 프레임을 위한 추정된 모션 벡터를 생성하기 위해 수신된 모션 벡터를 처리하는 단계를 비디오신호의 현재 프레임을 위한 추정된 모션 벡터를 생성하기 위해 수신된 모션 벡터를 처리하는 단계를 처리하고, 상기 처리단계는 현재 프레임을 위한 벡터를 처리할 때, 수신된 신호내에서 상기 비디오신호의 적어도 하나의 다른 프레임을 수반하는 벡터에 반응하는 것을 특징으로 하는 트랜스코딩 방법.

청구항 13

코딩된 데이터 및 운동 보상정보로 이루어지는, 운동 보상을 이용하는 제 1 코딩구성에 따라 인코딩된 수신 신호를 디코딩하는 단계, 및 운동 보상을 이용하는 제 2 코딩구성에 따라 상기 디코딩된 출력을 인코딩하는 단계로 이루어지고, 상기 인코딩 단계는 수신된 신호로부터 얻어진 운동 보상정보에 중심을 둔 탐색 영역내에서 운동 추정을 처리함으로써 운동 보상정보를 생성하는 단계를 포함하는, 2차원 어레이를 나타내는 수신 비디오신호를 트랜스코딩하는 방법에 있어서,

적어도 일부 프레임이 제 1 코딩구성에서와 같이 제 2 코딩구성에서 동일하지 않은 기준 프레임에 기초한 운동-보상된 인터-프레임 예측 코딩을 이용하여 코딩되는 경우에 사용하기 위해서, 비디오신호의 현재 프레임을 위한 추정된 모션 벡터를 생성하기 위한 모션 벡터 처리단계를 포함하고, 상기 처리단계는 현재 프레임을 위한 벡터를 처리할 때, 수신된 신호내에서 상기 비디오신호의 적어도 하나의 다른 프레임을 수반하는 벡터에 반응하며, 운동 추정단계는 상기 추정값에 의해 결정된 위치에 중심을 둔 탐색영역내에서 추정을 수행하는 것을 지원하는 것을 특징으로 하는 2차원 어레이를 나타내는 수신 비디오신호를 트랜스코딩하는 방법.

청구항 14

제 14 항에 있어서,

상기 신호는 화소 블럭으로 분할된 비디오 이미지를 나타내고, 운동 추정은 블럭 \times 블럭 기반으로 처리되

는 것을 특징으로 하는 방법.

청구항 15

제 12 항 내지 제 14 항 중 어느 한 항에 있어서,

수신된 모션 벡터를 버퍼링하고, 다시 인코딩하기에 앞서 비디오신호를 지연하는 단계를 포함하는 것을 특징으로 하는 방법.

청구항 16

제 12 항 내지 제 15 항 중 어느 한 항에 있어서,

모션 벡터 처리단계에 의해 생성된 추정된 모션 벡터는 현재 프레임 미외의 수신된 신호의 프레임으로부터의 모션 벡터의 역이 되는 적어도 하나의 모션 벡터를 포함하는 것을 특징으로 하는 방법.

청구항 17

제 12 항 내지 제 16 항 중 어느 한 항에 있어서,

모션 벡터 처리단계에 의해 생성된 추정된 모션 벡터는 불연속 조기 프레임으로부터의 예측을 수반하는 수신 신호의 프레임으로부터 모션 벡터의 스케일링된 버전인 이전-프레임 예측을 위해 적어도 하나의 모션 벡터를 포함하는 것을 특징으로 하는 방법.

청구항 18

제 12 항 내지 제 17 항 중 어느 한 항에 있어서,

모션 벡터 처리단계에 의해 생성된 추정된 모션 벡터는 수신된 신호의 다수의 프레임으로부터의 모션 벡터의 수학적 결합인 적어도 하나의 모션 벡터를 포함하는 것을 특징으로 하는 방법.

청구항 19

제 12 항 내지 제 18 항 중 어느 한 항에 있어서,

모션 벡터 처리단계에서는 소정의 계층구조에 따라 다수의 가능한 추정 모션 벡터중 하나 이상을 생성하는 것을 특징으로 하는 방법.

청구항 20

제 12 항 내지 제 19 항 중 어느 한 항에 있어서,

모션 벡터 처리단계에서는 다수의 후보 추정 모션 벡터를 생성하고, 상기 방법은 상기 후보 추정 모션 벡터를 추정하고 소정 기준에 따라 하나를 선택하기 위해 윤동 추정단계를 포함하는 것을 특징으로 하는 방법.

청구항 21

제 13 항 또는 제 13 항에 증속된 경우 제 14 항 내지 제 20 항 중 어느 한 항에 있어서,

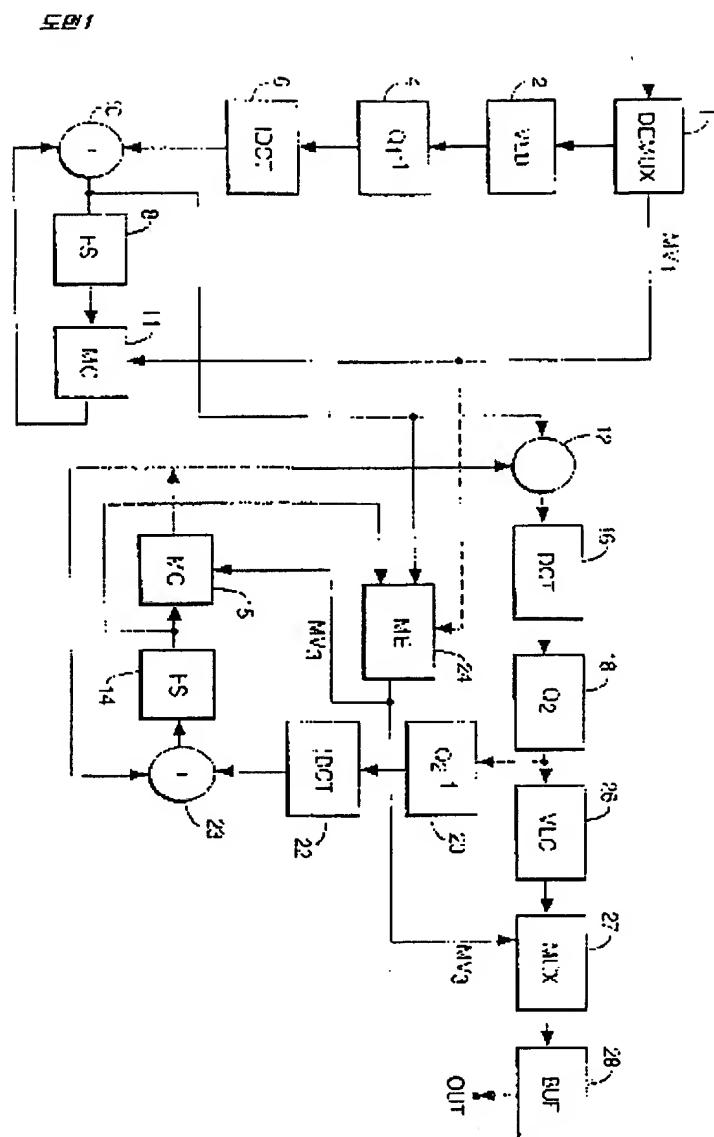
윤동 추정단계는 추정된 모션 벡터에 중심을 둔 $(n \pm 1) \times (m \pm 1)$ 화소의 탐색영역내에서 처리되는 것을 특징으로 하는 방법.

청구항 22

제 12 항 내지 제 21 항 중 어느 한 항에 있어서,

상기 2가지 코딩구성은 비디오신호의 프레임의 다른 순서의 전송을 이용하고, 상기 방법은 디코딩된 수신 신호를 재배열하는 단계를 포함하는 것을 특징으로 하는 방법.

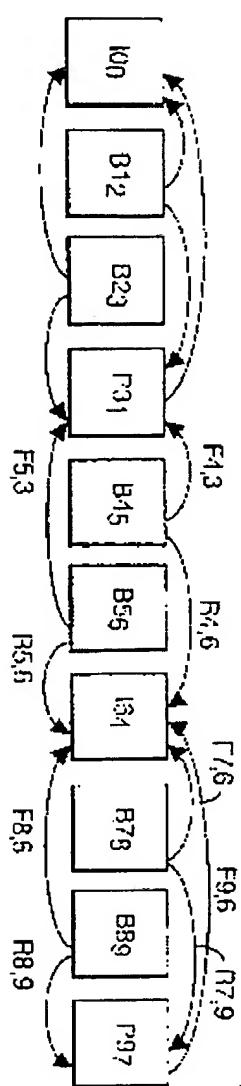
도면



도면

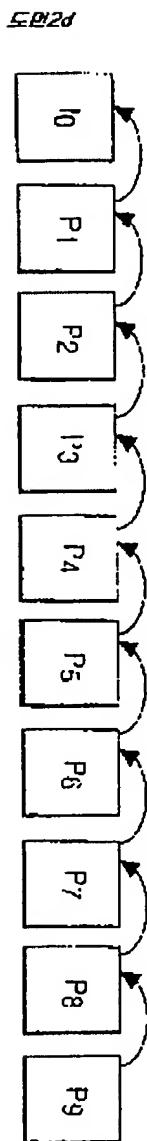
- 0
- 1
- 2
- 3
- 4
- 5
- 6
- 7
- 8
- 9

5826

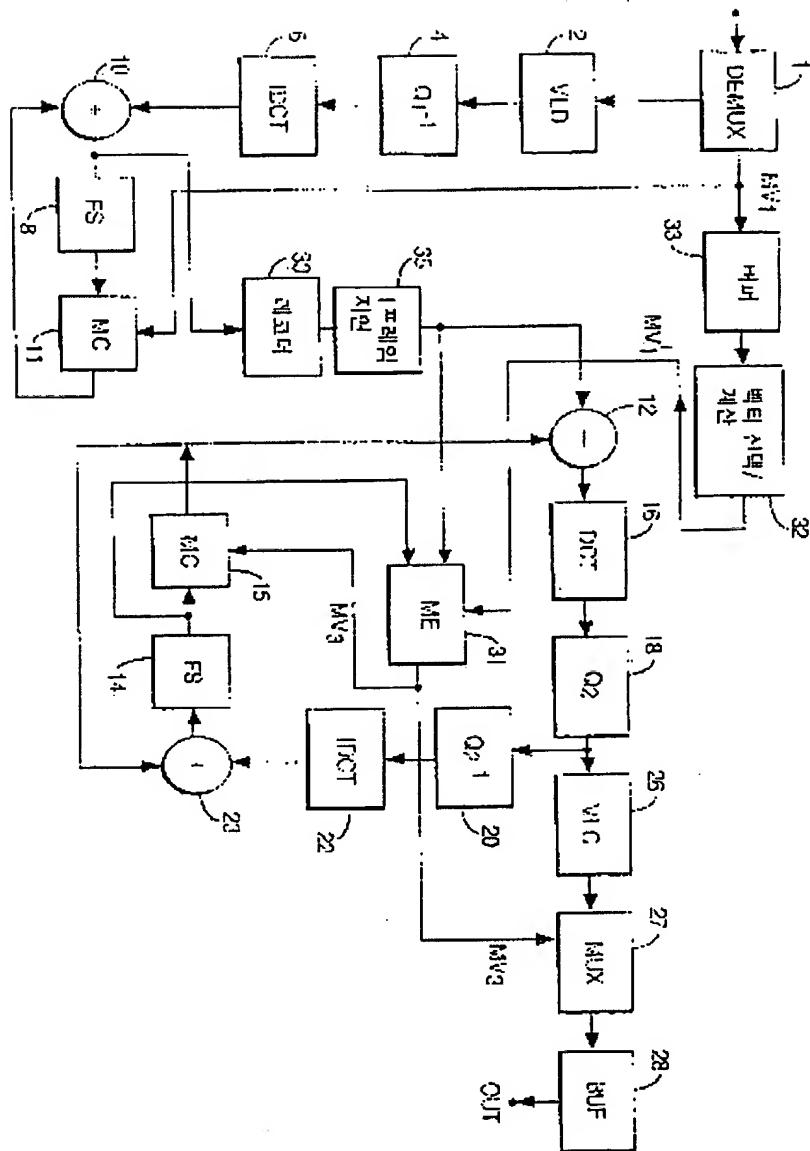


도면

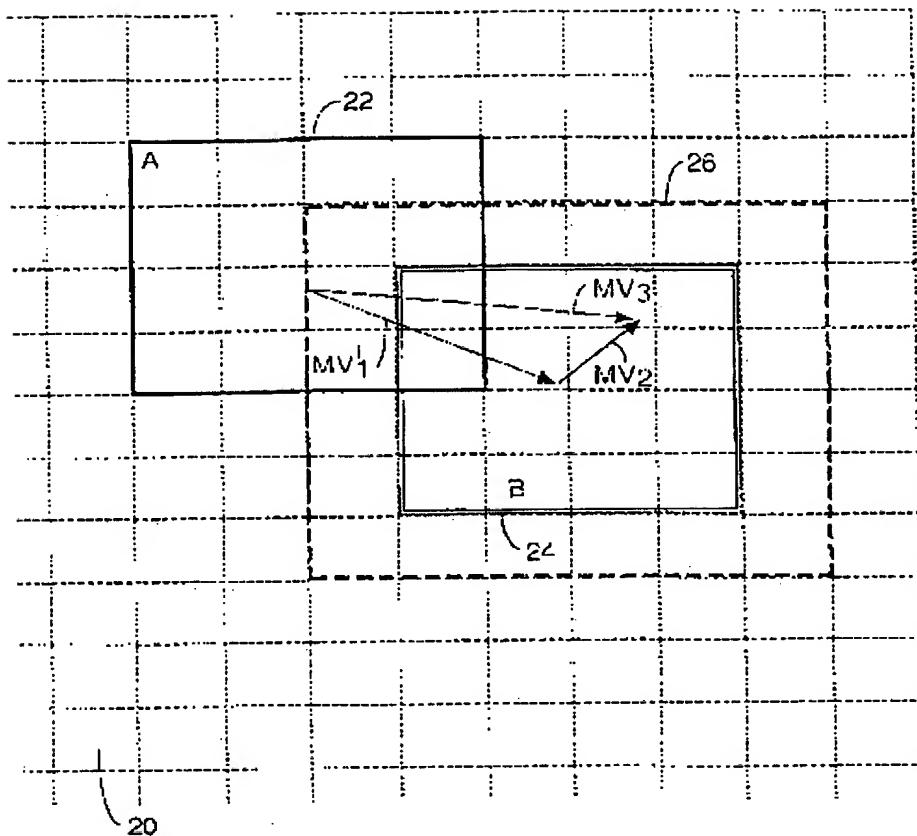
- 0
- 3
- 1
- 2
- 6
- 4
- 5
- 9
- 7
- 8



도서3



504



**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record.**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- BLACK BORDERS**
- IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- FADED TEXT OR DRAWING**
- BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- SKEWED/SLANTED IMAGES**
- COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- GRAY SCALE DOCUMENTS**
- LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.